

论文与报告

水下仿生机器鱼的研究进展II—小型实验机器鱼的研制

[梁建宏](#) [王田苗](#) [魏洪兴](#) [陶伟](#)

(北京航空航天大学 机器人研究所)

Abstract 本文介绍了自行研制的一条小型实验机器鱼. 该机器鱼作为研究仿生机器鱼的流体力学性能的实验平台, 具有刚性头部、5关节的柔性身体和月牙形尾鳍, 采用无线遥控. 机器鱼体长890mm, 水中最大速度为20cm/s, 最大转弯角速度为 $120^{\circ}/s$, 最小转弯半径为40cm. 综合性能测试实验和C形运动控制实验表明, 该机器鱼具有较好的游动性能和较高的机动性能.

Keywords [仿生推进](#); [流体力学](#); [机器鱼](#); [C形运动](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24